

1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

PORTB01110000

2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA
- ☐ A FLASH
 - ☐ B PROM
 - ☒ C EPROM
 - ☐ D ROM
 - ☐ E RAM
3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?
- ☐ A True
 - ☒ B False
4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?
- ☐ A A
 - ☒ B B
 - ☐ C C
 - ☐ D D
 - ☐ E E
5. ¿Que partes no componen un servo motor?
- ☐ A Circuito integrado
 - ☒ B Motor Stepper
 - ☐ C Motor DC
 - ☐ D Sistema mecánico
 - ☒ E Driver

✗ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?

- ☒ A True
☐ B False

✓ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?

- ☒ A PINX
☐ B PORTX
☐ C DDRX
☐ D Todas las anteriores :v

✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?

- ☐ A True
☒ B False

✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número
6

✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas
rene

⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?
un pergamino :v

